## SYNCHRONIZE METHOD FOR DISTRIBUTED CPU SYSTEM

Publication number: JP11305812 (A) Publication date: 1999-11-05

Inventor(s): KOGA HIDETSUGU +
Applicant(s): YASKAWA ELECTRIC CORP +

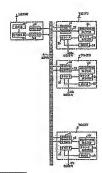
Classification:

- international: G06F15/16; G05B19/05; G06F9/46; G06F15/177; G06F15/16; G05B19/05; G06F9/46; (IPC1-7); G05B19/05; G06F9/46; G06F15/16

- European: Application number: JP19980129479 19980422 Priority number(s): JP19980129479 19980422

#### Abstract of JP 11305812 (A)

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a method PROBLEM TO BE SOLVED: 1 o provide a memor for synchronizing a distributed CPU system for changing the value of the counter of each lower-rank CPU 2, 3,..., n to a previously commanded value at the time of receiving a synchronizing signal and generating an interrupting signal to be outputted by the counter of each lower-rank CPU 2, 3,..., n in an optimal timing. SOLUTION: In this distributed CPU system equipped with plural distributed CPU 2, 3,... n, and a host CPU 1 for controlling those CPU, the host CPU 1 transmits a synchronizing signal formed based on a signal with a constant interval to plural distributed CPU 2, 3,..., n, and those CPU change and adjust the counter values of counters 25, 35,..., n5 of those distributed CPU 2, 3,..., n at each lowerrank side through each counter starting circuit 24, 34.... n4 by a delay time specific to each CPU according to receiving time delay besed on delay on the transmission path of the synchronizing signal transmitted from the host CPU 1, and synchronize the counter signals from those counters 25, 35,..., n5 after the lapse of an arbitrary time since the reception of the synchronizing signal from the host CPU 1 for generating interrupting signals 25a, 35a,..., n5e.



Data supplied from the espacenet database - Worldwide

## (19)日本国特許庁 (JP)

# (12) 公開特許公報(A)

## (11)特許出願公開番号

特開平11-305812

(51) Int.Cl. <sup>5</sup>	識別記号	FΙ	
G05B 19/05		G 0 5 B 19/05	s
G06F 9/46	360	G06F 9/46	360F
15/10	990	15/16	3 3 0 C

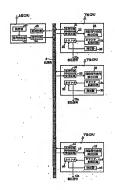
## 審査請求 未請求 請求項の数3 FD (全 7 頁)

(21)出願番号	特顯平10-129479	(71)出顧人	000006622
			株式会社安川電機
(22)出顧日	平成10年(1998) 4月22日		福岡県北九州市八幡西区黒崎城石2番1号
		(72)発明者	古賀 英嗣
			福岡県北九州市八幡西区黒崎城石2番1号
			株式会社安川電機内
		(74)代理人	弁理士 西村 政雄
		1	

## (54) 【発明の名称】 分散型CPUシステムの同期方法

#### (57)【要約】

【課題】 従来、分散型CPUシステムの規模が大きく なると伝送路で同期信号の遅延が大きくなり、割込信号 の出力同期がと取れなくなるから、これを解決する。 【解決手段】 分散した複数のCPU2,3,…n と、これ らのCPUを制御する上位CPU1を備えた分散型CP Uシステムにおいて、上位CPU1は一定間隔の信号を 基に形成した同期信号を分散した複数のCPU2,3,…n に送信し、これらのCPUは上位CPU1から送信され る同期信号の伝送路における遅延に基づく受信時刻遅れ に応じて、各下位側の分散した複数のCPU2,3,…n の 備えるカウンタ25,35,…,n5 のカウンタ値を、各カウン 夕起動回路24,34,…n4を介して各CPU特有の遅れ時間 で変更し調整し、これらカウンタ25,35,...,n5 からのカ ウンタ信号を上位CPU1からの同期信号受信より任意 の時間経過後に同期させて、割込信号25a,35a,…,n5aを 形成するようにして成る。



## 【特許請求の範囲】

【請求項1】 分散した複数のCPUと、該CPUを制 御する上位CPUを備えた分散型CPUシステムにおい て、

前記上位CPUは一定間隔の信号を基に形成した同期信 号を前記分散した複数のCPUに送信し、

前記分散した複数のCPUは 前記上位CPUからの前 記周期信号の受信遅れに応じて、各下位側の前記分散し た複数のCPUの備えるカウンタのカウンタ値を変更

該カウンタからのカウンタ信号を前記 F位C P Uからの 前記同期信号受信より任意の時間経過後に同期させて、 割込信号を形成することを特徴とする分散型CPUシス テムの同期方法。

【請求項2】 前記分散した複数のCPUはそれぞれ受 信回路と同期信号検出回路とカウンタ起動回路と前記カ ウンタと発信器とを備え、

前記同期信号検出回路は前記上位CPUからの前記同期 信号を受信すると、前記カウンタ起動回路からカウンタ 値が前記カウンタへ出力され、

該出力される前記カウンタ値は前記カウンタ起動回路が 前記同期信号を受信後に所定のタイミングで前記カウン タから定周期の割込信号が出力されることを特徴とする 請求項1に記載の分散型CPUシステムの同期方法。

【請求項3】 前記カウンタ値は所定の値を初期値とし て備え、定周期で前記割込信号を出力する前記カウンタ であって、前記上位CPUの指令により全ての前記CP Uの前記割込信号のタイミングを調整することを特徴と する請求項2に記載の分散型CPUシステムの同期方 法。

## 【発明の詳細な説明】

## [0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、CPU (Control Processing Unit)の同期に係り、特に分散した状態で同 期運転を可能とする複数のCPUの同期方法に関する。 【従来の技術】分散されて配置された複数台の工作機械

やロボット等を複数のCPUで制御するとき、これらの

#### [0002]

複数のCPUを1つの上位CPUによって同期運転する 場合がある。図3は、このような分散した複数のCPU を1つの上位CPUによって制御する従来のシステムの 概略を示す制御ブロック図である。先ず動作について説 明する。上位CPU1では発信器11で動作する信号発 生器12から送信回路14を介して一定周期で同期信号 が伝送路4へ送信される。ここで、下位CPU2, 3, …, nの動作は同じなので、下位CPU2について動作 を説明する。伝送路4に送信された同期信号を下位CP U2では受信回路22で受信し、同期信号検出回路23 でこの受信データが同期信号であるかを検出する。同期 信号である場合には同期信号検出回路23から一定値を

カウンタ25へ出力する。一方、カウンタ25は初期値 をカウントダウンし、カウンタ25の値が零になると、 再び初期値を読み込むと同時に割込信号25aを出力す る。次に、同期が一致する動作について説明する。上位 CPU1から一定周期で送信される同期信号の間隔は、 下位CPU2, 3, …, nのカウンタの持つ初期値より も短い値に設定されている。従って 同期信号を受信す ると同時に同期信号検出回路23から一定値が設定され るため一定時間経過後にカウンタ25、35、···. n 5 が零になり、各CPUの割込信号25a, 35a, …. n5aは同じ時刻に出力されることになる[これを『従 來例1』という]。

【0003】また、従来例2として実開平5-4202・モー ションコントローラがあり、これは機械を制御するモー ションコントローラは内部処理の処理周期ごとに外部信 号の入出力を行っているが、プログラム運転の起動信号 の入力の検知についても内部処理周期分のばらつきが発 生し、起動信号に対する同期性を改善する手段であっ て、内部処理周期でリセットするサイクリックなタイマ カウンタと、起動信号の入力によりタイマカウンタのカ ウントをラッチするラッチカウンタを備え、起動信号が 入力されると起動信号から最初の内部処理までの時間を 計算し、その時間より指令移動量を計算するようにした モーションコントローラである。

【0004】さらに、特開平9-42806 ・プログラマブル コントローラがある「これを『従来例3』という」。そ れの本発明に関連する構成部分は、海質処理モジュール による写しメモリのデータの読み出しを確実に実行させ て、 海質調差を低減させることができるとしており、こ の構成は、プログラマブルコントローラにおいては収集 周期の開始時点から所定時間経過後に収集データを格納 するデータ収集手段と、所定の循環周期で計数を行う計 数手段と、位相差検出手段の検出値に基づいて収集周期 及び読出周期の各開始時点を同期化させる開始点調整手 段とを有しているとしている。

## [0005]

【発明が解決しようとする課題】 然しながら、従来1の 分散型システムの規模が大きくなると伝送路4で同期信 号の遅延が大きくなり、各CPUの割込信号25a、3 5a, …, n5aはこの伝送路4の遅延時間が加算され た時刻に出力されることになる。この結果、各CPUの 割込信号25a, 35a, ..., n5aは伝送路4による 伝送遅延の影響を受け、所定の時刻において割込信号の 出力同期がと取れなくなるという問題点がある。また、 従来例2は内部処理周期でリセットするサイクリックな タイマカウンタとその出力を記憶するラッチカウンタを 備える機成となっており、このような複雑な回路機成は 伝送路を経た回路網を形成する分散型CPUの同期化制 御には不適当である。さらに、従来例3は計数手段(カ ウンタ)からの計数値を同期化させる回路 (データ収集

手段、高粱地理手段)へ出力しているが、周期化するに は「計数手段の計算位に安集期限を加度してい」と 手段であって、分散型CPUの耐込信号発生の周期化制 期には富かば直厚某大であって、現実的な産業上の利限 に繋がらない。ここにおいて本時別は、同期信号を信 各下位CPU2、3、…, nのカウンタの値を予が指令 された値に変更し、各下位CPU2、3、…, nのカウ ンタが出力する耐込信号を激変なタイミングで発生させ る分徹型CPUシステムの同期方法を提供することを目 的とする。

#### [0006]

[0007]本売明の前京項2の発現よ、前記分散した 複数のCPUはそれぞれ受信回路と同期信号検出回路と カウンタ短動回路と前記ウンタと多花器とを伸え、前 記可期信号検出回路は前正上位CPUからの前記回期信 が前記カウンタへ出力され、該出力される前記カウンタ 値は前記カウンタへ出力され、該出力される前記カウンタ 値は前記カウンタへ出力され、該出力される前記カウンタ 値は前記カウンタを活ない方 定のタイミングで前記カウンタから返回期の所述信号が 出力されることを特徴とする請求項 1 に記載の分散型C PUSステムの回路方法である。

【0008】本界明の誰家項3の発明は、前記カウンタ 値は対策と向後を初期値として備え、定周期で前記部込盾 号を出力する前記かひンタであって、前記上位でPUの 指令により全ての前記でPUの前記部込信号のタイミン グを削除することを特徴とする請求項2に記載の分散型 CPUシスチムの同期方法である。

【0009】上距手段を見える本券明によれば、分散型 CPUシステムの規模が大きくなって伝送路で再期信号 の選底が大きくなっても、分散した複数のCPUは上位 CPUからの送信(同期)信号の選底に応じて、自己より 各下位側の分散した複数のCPUの備えるカウック のカウング値を変更し、そのカウンクからのカウング信号 を上位CPUからの同期信号受信より任意の時間終退金 に開発をもまうにして、割込信号を未被するようにしているから、確実かつ容易に分散型CPUシステムの同期が加える方法が行うことが可能という特長の効果を奏 する。

#### [0010]

【発明の実施の形態】以下、本発明の実施の形態を図面 を参照しながら詳細に説明する。全ての図面において、 同一符合は同一若しくは相当部材を示すものとする。図 1は、本発明の実施の形態の概要を示すシステム構成を 表す図である。上位CPU1では発信器11で動作する 信号発生器 1 2から送信回路 1 4 を介して一定問題で同 期信号が伝送回路4へ送信される。本発明において新た に設けられたカウンタ起動回路24に設定されるカウン 夕値は、例えば同期信号に従来例1の上位CPU1から の指令の一つとして、カウンタ起動回路24の出力値が 含まれる場合や、各下位側の分散した複数のCPU側で カウンタ起動回路24の出力値が予め用意(設定)され る場合がある。そこで、各下位側の分散した複数のCP Uの受信回路22,32,…,n2で上位CPU1から の同期信号はそれぞれ受信され、各同期信号検出回路2 3,33,…,n3でそれぞれ同期信号を検出され、各 カウンタ起動回路24,34,…,n4は予め用意され た計数値を各カウンタ25,35,…, n5へ出力して いる。

【0011】図2は、本発明の分散型CPUシステムに おける同期化を行ったときの経時的信号電圧波形図であ る。そしてこの時の各下位CPU2, 3, ···. nの各カ ウンタ起動回路24,34,…, n4はそれぞれが予め プリセットされたカウンタ値を各カウンタ25,35, n5へ出力するため、各下位CPU2, 3, …, n の各カウンタ25, 35, ···, n5は同期信号受信後に 任意の計数値が入力される。この結果、同期信号を受信 してからカウンタの値が零になるまでの時間を任意に調 節し、各下位CPU2,3,…,nは同時に割込信号を 発生さることができる。なお、各下位CPU2、3、 …, nは同期信号を受信してからカウンタの値が零にな るまでの時間を調整し、同期信号を受信してから各下位 CPUで異なった時点に割込信号を発生さることも自明 である。さらにまた、カウンタ値が所定の値を初期値と して保有し、定周期で割込信号を出力する各カウンタ2 5, 35, ···, n5として、上位CPU1の指令により 全ての各カウンタ25、35、···、n5の割込信号のタ イミングを調整することもなされている。

## [0012]

「発明の効果」以上述べたように、本売明によれば、分 整型とPUメネルの組織が大型化上位とPUトか会 信される同期信号が伝送路により、各下位CPUの受信 回路で大きく浸れて各下位CPU間ではかれても、各 カウンタ起制回路が上位CPUから送信される周期信号 によって、任意の塩を出力するため、伝送路による遅延 分級収され、各下位CPU間の各カウングは上位CPU から送信される周期信号の受信のタイミングで貼りて、 同じタイミングで約26のタイミングで約26年 受信のタイミングに対して任意のイミングで部込信号 受信のタイミングに対して任意のイミングで部込信号 を出力できる分散型CPUシステムに必要な制込信号を 端的に得ることができるという特段の効果を奏するに至 <sup>8</sup>

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の実施の形態の概要を示すシステム構成 を表す図

【図2】本発明の分散型CPUシステムにおける同期化

を行ったときの経時的信号電圧波形図 【図3】従来例1の概要を示すシステム構成を表す図

【図4】従来例1の同期化を行ったときの経時的信号電 圧波形図

【符号の説明】

1 上位CPU

2, 3, ..., n 下位CPU

4 伝送路

11 発信器

12, 22, ···, n2 信号発生器

13, 22, 32, …, n2 受信回路

14, 21, 31, …, n1 送信回路

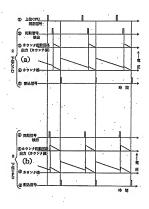
23, 33, ···, n3 同期信号受信検出回路

24,34,…, n4 カウンタ起動回路

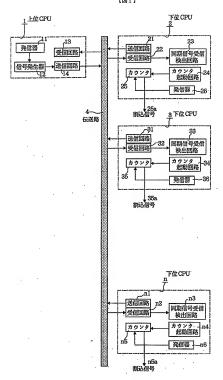
25, 35, …, n5 カウンタ

25a, 35a, ..., n5a 割込信号 26, 36, ..., n6 発信器

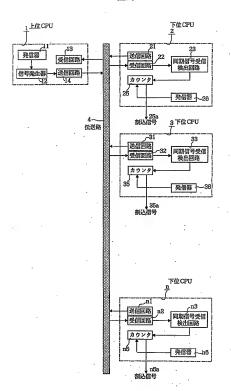
## [図2]







【図3】



【図4】

